

VS-WRCOO3LV 用 I/O 拡張ボード

VS-WRC004LV

お買い上げいただき、ありがとうございます。本製品は、H8 マイコンボード「VS-WRCOO3LV」用のI/O 拡張ボードです。本製品のセンサ入力、モータ出力などは「ビュートビルダー2」でもご使用いただけます。ご使用になる前に、この「取扱説明書」をよくお読みいただき安全にお使いください。

■パーツリスト

・基板



DC モータ用コネクタ(2ピン、4個)

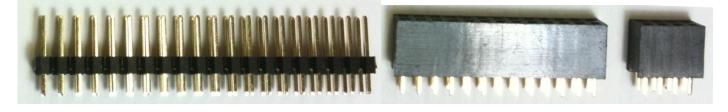


センサ入力用コネクタ (4ピン、3個)



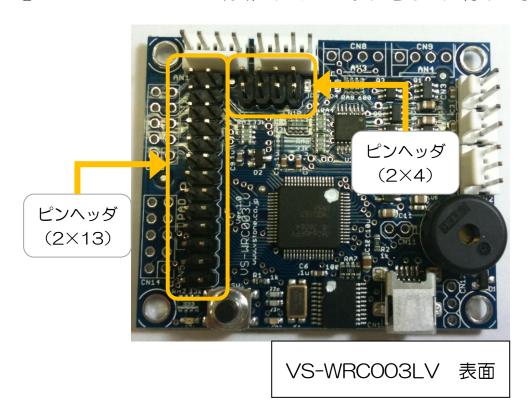
・ピンヘッダ (2×20ピン)

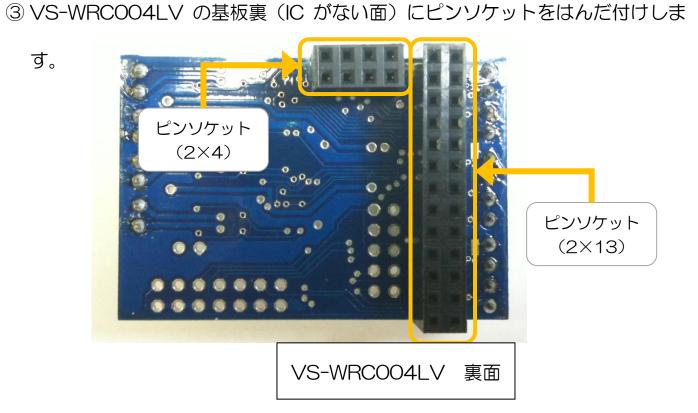
・ピンソケット(2×13 ピン、2×4



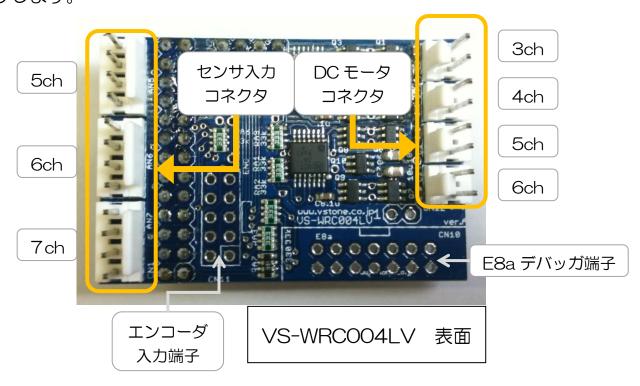
■組み立て

- ① ピンヘッダを 2×13、2×4 にニッパーなどで切断します。
- ② VS-WRCOO3LV に切断したピンヘッダをはんだ付けします。





④ センサ用コネクタと DC モータ用コネクタを基板表側(IC がある面)にはんだ付けします。



⑤ VS-WRCOO3LV のピンヘッダに、VS-WRCOO4LV のピンソケットを差し 込みます。このとき、ずれて接続される場合がありますので注意してください。



▲ ご注意

本製品を取り扱う際には、書き注意事項に従い正しくお使いください。

- O 本製品に強い衝撃を与えないでください。
- O 本製品を水に濡らしたり、湿気やほこりの多い場所で使用しないでください。 ショートなどによる故障が発生する恐れがあります。
- O 本製品から煙が発生した場合、すぐに電源をお切りください。
- 本製品を幼児の近くで使用したり、幼児の手の届くところに保管しないでください。
- 動作中、基板上の素子が高温になることがありますので、絶対に触れないでください。
- O 基板上の端子(金属部分)に触れると静電気により故障する恐れがあります。かならず基板の縁を触るようにしてください。
- 又 基板上の端子同士が金属などでショートすると、過電流により故障する可能性があります。

■使用方法

○ 本拡張基板は「ビュートビルダー2」または HEW での C 言語プログラミングで使用できます。詳しくはビュートローバーのサポートページにあります「ビュートビルダー2 取扱説明書」、または以下のWeb ページにあります「VS-WRCOO3LV 取扱説明書」をご覧ください。

http://www.vstone.co.jp/top/products/vs-wrc003/

O DC モータ出力は FA-130RA タイプモータ(ビュート ローバー用)を使用するためのポートです。 それ以外のモータも使用可能ですが、モータの種類、使用方法によっては基板の破損につながる可能性があります。

■オプションパーツ、関連商品のご購入は・・・

No.1 の品揃え! ビュートローバーのオプション、ロボット関連製品のご購入はコチラ

http://www.vstone.co.jp/robotshop/

東京、福岡の各口ボットセンター店頭でもロボット関連商品をお買い求めいただけます。

ロボットセンター東京秋葉原店 (東京支店)

T101-0021

東京都千代田区外神田 1-9-9 内田ビル 4F

TEL: 03-3256-6676 FAX: 03-3256-6686

営業時間: 平日: 10:30~20:00

土日祝: 10:30~19:00

ロボットセンターロボスクエア店(福岡支店)

T814-0001

福岡市早良区百道浜 2-3-2

TNC 放送会館 2F ロボスクエア内

TEL: 092-821-4111

営業時間: 9:30~18:00

定休日:第2水曜日、年末年始

年末年始を除き、年中無休

商品に関するお問い合わせ

TEL: 06-4808-8701 FAX: 06-4808-8702 E-mail: infodesk@vstone.co.jp

受付時間 : 9:00~18:00 (土日祝日は除く)

ヴイストン株式会社

www.vstone.co.jp

〒555-0012 大阪市西淀川区御幣島 2-15-28